

Document made available under the Patent Cooperation Treaty (PCT)

International application number: PCT/KR05/000619

International filing date: 04 March 2005 (04.03.2005)

Document type: Certified copy of priority document

Document details: Country/Office: KR
Number: 10-2004-0014961
Filing date: 05 March 2004 (05.03.2004)

Date of receipt at the International Bureau: 17 May 2005 (17.05.2005)

Remark: Priority document submitted or transmitted to the International Bureau in compliance with Rule 17.1(a) or (b)



World Intellectual Property Organization (WIPO) - Geneva, Switzerland
Organisation Mondiale de la Propriété Intellectuelle (OMPI) - Genève, Suisse



별첨 사본은 아래 출원의 원본과 동일함을 증명함.

This is to certify that the following application annexed hereto
is a true copy from the records of the Korean Intellectual
Property Office

출 원 번 호 : 특허출원 2004년 제 0014961 호
Application Number 10-2004-0014961

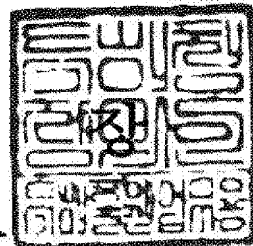
출 원 일 자 : 2004년 03월 05일
Date of Application MAR 05, 2004

출 원 인 : 김광수
Applicant(s) KIM, Kwang Soo

2005 년 04 월 07 일

특 허 청

COMMISSIONER



【서지사항】

【서류명】	특허출원서
【권리구분】	특허
【수신처】	특허청장
【참조번호】	0002
【제출일자】	2004.03.05
【발명의 국문명칭】	지압기
【발명의 영문명칭】	APPARATUS FOR PERFORMING A FINGER-PRESSURE TREATMENT
【출원인】	
【성명】	김광수
【출원인코드】	4-1998-030876-6
【대리인】	
【성명】	장성구
【대리인코드】	9-1998-000514-8
【대리인】	
【성명】	김원준
【대리인코드】	9-1998-000104-8
【발명자】	
【성명】	김광수
【출원인코드】	4-1998-030876-6
【심사청구】	청구
【취지】	특허법 제42조의 규정에 의한 출원, 특허법 제60조의 규정에 의한 출원심사를 청구합니다. 대리인 장성구 (인) 대리인 김원준 (인)
【수수료】	
【기본출원료】	26 면 38,000 원

【가산출원료】	0 면	0 원
【우선권주장료】	0 건	0 원
【심사청구료】	10 항	429,000 원
【합계】	467,000 원	
【감면사유】	개인(70%감면)	
【감면후 수수료】	140,100 원	
【첨부서류】	1. 위임장_1통	

【요약서】

【요약】

본 발명은 지압기에 관한 것으로서, 신체의 일정부위를 지압하는 지압기에 있어서, 일측에 개구가 형성되며, 내측에 스톱퍼가 마련되는 몸체와, 몸체의 내측에 설치되는 모터와, 모터의 축에 기계적으로 연결되어 수직되게 설치되는 회전축과, 회전축에 회전가능하게 결합되고, 스톱퍼에 의해 몸체의 개구로부터 돌출되는 일측이 내측으로 회전하는 것이 억제되며, 타측에 누름편이 마련되는 제 1 지압대와, 제 1 지압대가 스톱퍼에 밀착되도록 몸체의 내측에 설치되어 제 1 지압대편에 탄성력을 제공하는 스프링과, 회전축에 고정되며, 몸체의 개구로부터 돌출되는 일측이 모터의 구동에 의해 내측으로 회전하여 제 1 지압대 일측과의 사이에 위치하는 신체 부위를 지압하는 제 2 지압대와, 제 1 지압대 일측에 일정한 힘이 가해져 외측으로 회전시 누름편에 의해 감지신호를 출력하도록 몸체 내측에 설치되는 감지센서와, 감지센서의 감지신호를 수신받아 제 1 및 제 2 지압대 각각의 일측이 반복적으로 신체 부위에 힘을 가감하도록 모터를 제어하는 제어부를 포함한다. 따라서, 본 발명은 사람의 손가락과 같은 동작에 의해 신체 부위를 가압함으로써 사람으로부터 지압받는 것과 같이 뛰어난 지압 효과를 가지며, 신체 부위에 밀착을 위한 힘을 별도로 가하지 않음으로써 적은 힘으로도 지속적으로 편리하게 사용할 수 있는 효과를 가지고 있다.

【대표도】

도 2

【명세서】

【발명의 명칭】

지압기{APPARATUS FOR PERFORMING A FINGER-PRESSURE TREATMENT}

【도면의 간단한 설명】

- <1> 도 1은 종래의 기술에 따른 지압기를 도시한 단면도이고,

<2> 도 2는 본 발명에 따른 지압기를 도시한 사시도이고,

<3> 도 3은 본 발명에 따른 지압기를 도시한 측단면도이고,

<4> 도 4는 본 발명에 따른 지압기의 요부를 도시한 평면도이고,

<5> 도 5는 본 발명에 따른 지압기를 도시한 블록도이고,

<6> 도 6은 본 발명에 따른 지압기의 지압팁의 여러 가지 실시예를 도시한 도면
이고,

<7> 도 7a 내지 도 7c는 본 발명에 따른 지압기의 작동상태를 도시한 도면이다.

<8> < 도면의 주요 부분에 대한 부호의 설명 >

<9> 110 : 몸체	111 : 개구
<10> 112 : 스톱퍼	113 : 상부몸체
<11> 114 : 하부몸체	115 : 장착판
<12> 116 : 손잡이	120 : 모터
<13> 121 : 감속기	130 : 회전축
<14> 131 : 면취부	140 : 제 1 지압대

<15>	141 : 누름편	142 : 회전블럭
<16>	143 : 곡률부	150 : 지압팁
<17>	151,...,154 : 지압돌기	155 : 삽입홀
<18>	160 : 스프링	170 : 제 2 지압대
<19>	180 : 감지센서(스위치)	181 : 접속편
<20>	190 : 제어부	210 : 지압세기 조절수단
<21>	211 : 조절볼트	212 : 지지와셔
<22>	213 : 조절노브	220 : 타이머스위치
<23>	230 : 모드스위치	240 : 리모콘

【발명의 상세한 설명】

【발명의 목적】

【발명이 속하는 기술분야 및 그 분야의 종래기술】

<24> 본 발명은 지압기에 관한 것으로서, 보다 상세하게는 사람의 손가락과 같은 동작에 의해 신체 부위를 가압함으로써 사람으로부터 지압받는 것과 같이 뛰어난 지압 효과를 가지는 지압기에 관한 것이다.

<25> 일반적으로, 지압기는 내부에 진동모터를 내장하여 진동하는 지압봉에 의하여 신체의 특정부위, 예컨대 목덜미, 허리, 팔, 다리 등을 지압한다.

<26> 종래의 기술에서 진동모터에 의해 신체의 원하는 부위를 지압하는 장치를 첨부된 도면을 이용하여 설명하면 다음과 같다.

<27> 도 1은 종래의 기술에 따른 지압기를 도시한 단면도로서, 대한민국 특허청에 출원된 실용신안등록출원 제2001-7385호 "지압기"이다. 도시된 바와 같이 종래의 지압기는 지압기 몸체(1)의 하측부에 손잡이(미도시)가 구비되어 그 단부에 전원코드(3,3')가 연결되어 손잡이 내부로 인입된 지압기로서, 지압기 몸체(1)의 좌우 양측 단부(4,4')에 지지축(5,5')이 장착되어 전원코드(3,3')가 접속되고, 지지축(5,5')사이에 지압침(6)이 돌출된 계란형의 타원체(7)가 좌우 양측 단부에 삽입된 베어링(8,8')과 접점링(9,9')에 의하여 장착되어 내부에 부착된 DC 진동모터(10)와 코드(11,11')로 연결되어 있다.

<28> 이와 같은 종래의 지압기는 사용시 손잡이(미도시)에 부착된 스위치(미도시)를 작동시켜 전원을 온(on)시키면 전원이 전원코드(3,3')를 통하여 지지축(5,5')과, 베어링(8,8') 및 접점링(9,9')을 거쳐 DC 진동모터(10)를 작동시켜 타원체(7)를 진동시키게 된다.

<29> 이 상태에서 지압하고자 하는 신체 부위에 타원체(7)를 접촉시키면 타원체(7)가 진동하면서 타원체(7) 외부에 돌출된 지압침(6)이 신체부위를 진동시키며 지압을 실시하게 된다.

<30> 그러나, 이와 같은 종래의 지압기를 비롯하여 진동모터로부터 가해지는 진동에 의해 신체 부위를 지압하는 장치들은 사람의 손가락에 의해 지압하듯 신체 부위에 힘을 가하는 것이 아니라 단순히 지압침(6)으로 진동만을 가하게 되어 지압을 제대로 실시하지 못하는 문제점을 가지고 있었다.

<31> 또한, 지압침(6)의 진동을 사용자에게 제대로 전달하기 위해서 지압침(6)을

신체 부위에 일정한 힘으로 가압해야 하기 때문에 사용자에게 불편을 초래할 뿐만 아니라 힘이 들어 지속적인 사용이 어렵다는 문제점을 가지고 있었다.

【발명이 이루고자 하는 기술적 과제】

<32> 본 발명은 상술한 종래의 문제점을 해결하기 위한 것으로서, 본 발명의 목적은 사람의 손가락과 같은 동작에 의해 신체 부위를 가압함으로써 사람으로부터 지압받는 것과 같이 뛰어난 지압 효과를 가지며, 신체 부위에 밀착을 위한 힘을 별도로 가하지 않음으로써 적은 힘으로도 지속적으로 편리하게 사용할 수 있는 지압기를 제공하는데 있다.

<33> 이와 같은 목적을 실현하기 위한 본 발명은, 신체의 일정부위를 지압하는 지압기에 있어서, 일측에 개구가 형성되며, 내측에 스톱퍼가 마련되는 몸체와, 몸체의 내측에 설치되는 모터와, 모터의 축에 기계적으로 연결되어 수직되게 설치되는 회전축과, 회전축에 회전가능하게 결합되고, 스톱퍼에 의해 몸체의 개구로부터 돌출되는 일측이 내측으로 회전하는 것이 억제되며, 타측에 누름편이 마련되는 제 1 지압대와, 제 1 지압대가 스톱퍼에 밀착되도록 몸체의 내측에 설치되어 제 1 지압대에 탄성력을 제공하는 스프링과, 회전축에 고정되며, 몸체의 개구로부터 돌출되는 일측이 모터의 구동에 의해 내측으로 회전하여 제 1 지압대 일측과의 사이에 위치하는 신체 부위를 지압하는 제 2 지압대와, 제 1 지압대 일측에 일정한 힘이 가해져 외측으로 회전시 누름편에 의해 감지신호를 출력하도록 몸체 내측에 설치되는 감지센서와, 감지센서의 감지신호를 수신받아 제 1 및 제 2 지압대 각각의 일측이 반복적으로 신체 부위에 힘을 가감하도록 모터를 제어하는 제어부를 포함하는 것을

특징으로 한다.

【발명의 구성】

<34> 이하, 본 발명의 가장 바람직한 실시예를 첨부한 도면을 참조하여 본 발명의 기술분야에서 통상의 지식을 가진 자가 용이하게 실시할 수 있도록 더욱 상세히 설명하기로 한다.

<35> 도 2는 본 발명에 따른 지압기를 도시한 사시도이고, 도 3은 본 발명에 따른 지압기를 도시한 측면면도이고, 도 4는 본 발명에 따른 지압기의 요부를 도시한 평면도이고, 도 5는 본 발명에 따른 지압기를 도시한 블록도이다.

<36> 도시된 바와 같이, 본 발명에 따른 지압기(100)는 일측에 개구(111)가 형성되는 몸체(110)와, 몸체(110) 내측에 설치되는 모터(120)와, 모터(120)의 축에 기계적으로 연결되는 회전축(130)과, 회전축(130)에 회전가능하게 결합되어 개구(111)로 돌출되는 제 1 지압대(140)와, 제 1 지압대(140)에 탄성력을 제공하는 스프링(160)과, 회전축(130)에 고정되어 몸체(110)의 개구(111)로 돌출되는 제 2 지압대(170)와, 제 1 지압대(140)의 회전에 의해 감지신호를 출력하는 감지센서(180)와, 감지센서(180)로부터 출력되는 감지신호를 수신받아 모터(120)를 제어하는 제어부(190)를 포함한다.

<37> 몸체(110)는 일측에 개구(111)가 형성되고, 내측이 개방되도록 복수의 볼트(B)에 의해 상하로 조립되는 상부몸체(113)와 하부몸체(114)로 이루어지며, 내측에 장착판(115)과 스톱퍼(112)가 마련된다.

<38> 스톱퍼(112)는 몸체(110) 내측에 수직되게 일체로 형성될 수 있으며, 도 3

및 도 4에서 나타낸 본 실시예에서 장착판(115)을 매개로 하여 몸체(110) 내측에 설치된다. 즉, 스톱퍼(112)는 몸체(110) 내측에 장착되거나 볼트등으로 고정됨으로써 설치되는 장착판(115)에 수직되게 고정된다.

<39> 몸체(110)는 사용자가 편리하게 파지할 수 있도록 하부몸체(114)에 손잡이(116)가 형성되며, 손잡이(116) 내측에 모터(120)가 장착된다.

<40> 회전축(130)은 모터(120)의 구동에 의해 회전하도록 모터(120)의 축에 기계적으로 연결되어 수직되게 설치되며, 길이방향을 따라 일측에 면취부(131)가 형성된다.

<41> 한편, 모터(120)와 회전축(130)사이에 모터(120)의 회전속도를 감소시켜 회전력을 증가시키는 감속기(121)가 설치됨이 바람직하다. 감속기(121)는 내측에 서로 연결된 복수의 기어(미도시)의 조합으로 이루어지고, 모터(120)의 축과 회전축(130)에 각각 연결되어 이들을 연결시키며, 장착판(115)의 하측면에 고정되고, 이때, 회전축(130)은 장착판(115)을 관통하여 장착판(115)의 상측으로 수직되게 돌출된다.

<42> 제 1 지압대(140)는 끝단에 일체로 형성되는 회전블럭(142)이 회전축(130)에 끼워져서 회전가능하게 결합되고, 몸체(110)의 개구(111)로부터 돌출되는 일측이 내측으로 회전시 스톱퍼(112)에 의해 회전이 억제되며, 타측에, 즉 회전블럭(142)의 외주면에 누름편(141)이 일체로 마련되고, 누름편(141)에 스프링(160)이 설치된다.

<43> 스프링(160)은 코일스프링으로서 몸체(110) 내측에 설치되어 제 1 지압대(140)가 스톱퍼(112)에 밀착되도록 제 1 지압대(140)의 누름편(141)에 탄성력을 제

공한다. 스프링(160)이 몸체(110) 내측에 설치되기 위하여 장착판(115)은 일측에 수직되게 플랜지(115a)를 형성함으로써 스프링(160)은 누름편(141)에 형성되는 돌기(미도시)에 일단이 끼워져서 플랜지(115)에 타단이 지지된다.

<44> 제 2 지압대(170)는 끝단에 일체로 형성되는 결합블럭(171)이 면취부(131)를 가지는 회전축(130)의 단면과 상응하는 형상의 삽입홀(미도시)을 형성함으로써 회전축(130)에 끼워져서 회전축(130)과 함께 회전하며, 일측이 몸체(110)의 개구(111)로부터 돌출되어 모터(120)의 구동에 의해 내측으로 회전함으로써 제 1 지압대(140) 일측과 함께 신체 부위를 지압한다.

<45> 제 1 및 제 2 지압대(140,170)는 몸체(110)의 개구(111)로 돌출되는 일측에 서로 대향하도록 아크 형상의 곡률부(143,172)가 형성된다. 따라서, 제 1 및 제 2 지압대(140,170)의 끝단이 지압시 신체 부위와 간섭을 일으키는 것을 최소화한다.

<46> 제 1 및 제 2 지압대(140,170)는 지압팁(150)이 일단에 착탈 가능하게 결합되는데, 지압팁(150)은 도 6에서 나타낸 바와 같이, 효과적인 지압을 위해 지압의 부위, 강도 등에 따라 다양한 형상을 가지는 지압돌기(151,...,154)가 일측면에 각각 형성되며, 삽입홀(155)을 통해 제 1 및 제 2 지압대(140,170)의 끝단에 교체 가능하도록 결합된다.

<47> 한편, 스프링(160)의 길이를 조절함으로써 제 2 지압대(170)가 모터(120)의 구동에 의해 신체 부위를 가압시 그 반대편에 위치하는 제 1 지압대(140)에 제공되는 탄성력을 조절함으로써 지압의 세기를 조절할 수 있도록 지압세기 조절수단(210)이 구비됨이 바람직하다.

<48> 지압세기 조절수단(210)은 몸체(110)의 일측, 즉 도 4의 본 실시예에서 장착판(115)의 플랜지(115a)에 나사결합되어 몸체(110)를 관통하는 조절볼트(211)가 누름편(141)에 일단이 지지되는 스프링(160)에 삽입되고, 조절볼트(211)의 일측에 고정되는 지지와셔(212)가 스프링(160)의 끝단을 지지하며, 몸체(110)로부터 돌출되는 조절볼트(211)의 끝단에 조절노브(213)가 마련된다. 따라서, 조절노브(213)를 회전시킴으로써 조절볼트(211)를 직선방향으로 이동시켜서 스프링(160)의 길이를 조절하여 제 1 지압대(140)에 가해지는 탄성력을 세기를 조절함으로써 지압의 세기를 조절한다.

<49> 조절볼트(211)는 장착판(115)의 플랜지(115a)에 나사결합시 직선 운동을 가이드하기 위하여 고정너트(214)가 체결된다.

<50> 감지센서(180)는 제 1 및 제 2 지압대(140,170) 각각의 일측 사이에 지압하고자 하는 신체 부위를 위치시 다음 모터(120)의 구동에 의해 제 2 지압대(170)의 일측이 내측으로 회전하여 신체 부위를 가압하게 됨으로써 스프링(160)에 의해 탄성지지되는 제 1 지압대(140)의 일측이 외측으로 회전시 제 1 지압대(140)와 함께 회전하는 누름편(141)에 의해 감지신호를 출력하도록 몸체(110) 내측의 장착판(115)상에 설치된다.

<51> 감지센서(180)는 누름편(141)의 위치에 따라 광이 수신 내지 차단됨으로써 감지신호를 출력하는 광센서를 사용할 수 있으나, 도 3 및 도 4에서 나타낸 본 실시예에서 누름편(141)과의 접촉 유무에 따라 온(on)/오프(off)되는 스위치(180)임이 바람직하다. 스위치(180)는 누름편(141)과의 접촉시 온/오프되도록 일측에 접속

편(181)이 구비된다. 스위치(180)는 접속편(181)이 누름편(141)과의 접촉에 의해 눌러져서 다른 접속편(미도시)과 접속됨으로써 통전되어 감지신호를 출력토록 하며, 누름편(141)으로부터 분리된 접속편(181)은 원위치로 복귀하도록 절곡 형성됨으로써 탄성력을 가진다.

<52> 제어부(190)는 감지센서(180)의 감지신호를 수신받아 제 1 및 제 2 지압대(140,170) 각각의 일측이 반복적으로 신체 부위에 힘을 가감하도록 모터(120)를 제어한다. 제어부(190)의 동작에 대해서는 자세히 후술하기로 하겠다.

<53> 한편, 본 발명에 따른 지압기(100)는 작동시간의 설정을 위해 타이머스위치(220)와 모터(120)의 회전속도를 가변시키도록 모드(mode)스위치(230)가 각각 구비될 수 있다.

<54> 타이머스위치(220)는 조작에 의해 작동시간이 설정되며, 작동시간이 경과시 제어부(190)가 모터(120)를 정지시키도록 제어부(190)로 정지신호를 출력한다. 모드스위치(230)는 제어부(190)가 각각 수신되는 모드신호에 따라 미리 설정된 값에 의해 모터(120)의 회전속도를 가변시키도록 조작에 의해 여러 가지 모드신호를 제어부(190)로 각각 출력하고, 하나의 스위치로 구성될 수 있으나, 도 2 및 도 5에서 나타낸 바와 같이, 본 실시예에서는 사용의 편의를 위해 서로 다른 모드(mode), 모터(120)의 회전속도를 각각 다르게 가변하도록 하기 위해 각각의 모드신호를 출력하는 제 1 내지 제 3 모드스위치(231, ..., 233)로 이루어진다.

<55> 한편, 타이머스위치(220)와 모드스위치(230)는 몸체(110)에 설치될 수 있으나, 도 2에서 나타낸 바와 같이, 전원을 공급하기 위해 몸체(110)에 연결되는 전원

케이블(241)상에 마련되는 리모콘(240) 일측면에 설치될 수 있다. 리모콘(240)은 조작내용을 육안으로 파악할 수 있도록 액정 화면으로 이루어지는 디스플레이부(242)와 전원을 온(on)/오프(off)시키는 전원스위치(243)가 각각 구비된다.

<56> 이와 같은 구조로 이루어진 지압기(100)의 동작은 다음과 같이 이루어진다.

<57> 먼저, 전원스위치(243)를 온(on)시킴으로써 전원을 공급한 다음 손잡이(116)를 파지하여 제 1 및 제 2 지압대(140,170)의 끝단에 결합된 지압팁(150)사이 지압을 하고자 하는 신체 부위(a: 설명의 편의를 위해 원형으로 도시하였음)를 위치시키면 모터(120)의 정방향 회전구동에 의해 그 회전력이 감속기(121)를 거쳐 회전축(130)으로 전달되어 제 2 지압대(170)의 끝단이 도 7a에서 나타낸 바와 같이, "A"방향(내측방향)으로 회전함으로써 그 끝단에 결합된 지압팁(150)의 지압돌기(151)가 신체 부위(a)를 가압하여 제 1 지압대(140)의 지압팁(150)의 지압돌기(151)에 밀착시켜서 신체 부위(a)에 대한 지압을 실시한다.

<58> 제 2 지압대(170)의 지압팁(150)에 의해 일정 이상의 힘이 가해지면 도 7b에서 나타낸 바와 같이, 제 1 지압대(140) 끝단의 지압팁(150)이 "B"방향(외측방향)으로 밀리게 됨으로써 제 1 지압대(150)는 회전을 일으키게 되어 제 1 지압대(140)의 누름편(141)이 "C"방향으로 회전하여 스프링(160)을 압축시키면서 감지센서(180: 스위치)의 접촉편(181)을 누르게 된다.

<59> 감지센서(180)는 접촉편(181)의 누름에 의해 다른 미도시된 접촉편과의 접촉함으로써 접촉편(181)의 위치를 정확하게 감지하여 제어부(190)로 감지신호를 출력한다.

<60> 제어부(190)는 감지센서(180)로부터 출력되는 감지신호에 의해 모터(120)의 구동을 멈춘 다음 반대 방향으로 회전시킴으로써 도 7c에서 나타낸 바와 같이, 제 2 지압대(170) 끝단의 지압팁(150)이 "F"방향으로 회전하도록 함으로써 스프링(160)에 의해 제 1 지지대(140)가 원위치로 복귀되어 제 1 지압대(140) 끝단의 지압팁(150)이 "E"방향으로 회전함과 아울러 누름편(141)이 "D"방향으로 회전함으로써 감지센서(180: 스위치)의 접속편(181) 역시 자체의 탄성력에 의해 복원되어 제어부(190)로의 감지신호 출력을 멈춘다.

<61> 제어부(190)는 감지센서(180)로부터 감지신호를 수신받지 못하면 다시 모터(120)를 정회전시켜서 도 7a에서와 같이 제 2 지압대(170) 끝단을 "A"방향(내측방향)으로 회전시켜서 그 끝단의 지압팁(150)이 신체 부위(a)를 가압하여 제 1 지압대(140) 끝단의 지압팁(150)으로 밀착시킴으로써 지압을 실시하게 되며, 이와 같은 동작들을 반복적으로 실시함으로써 신체 부위(a)에 대한 반복적인 지압을 수행한다.

<62> 한편, 지압세기 조절수단(210)의 조절노브(213)를 돌려서 조절볼트(211)와 함께 지지와셔(212)를 이동시켜서 스프링(160)의 길이를 조절하여 제 1 지압대(140)에 가해지는 탄성력의 세기를 조절함으로써 신체 부위(a)에 가해지는 지압의 세기를 편리하게 조절할 수 있다.

<63> 또한, 조작의 편리 및 몸체(110)의 무게를 경감시키기 위하여 별도로 마련된 리모콘(240)에 설치된 타이머스위치(220)의 조작에 의해 동작시간을 설정함으로써 본 발명에 따른 지압기(100)의 동작시간을 조절할 수 있으며, 모터(120)의 속도가

달라지도록 설정된 제 1 내지 제 3 모드스위치(231,...,233)의 조작에 의해 각각 출력되는 모드신호를 수신받는 제어부(190)에 의해 모터(120)의 속도를 가변시킴으로써 지압의 주기 등을 조절할 수 있다.

<64> 그리고, 제 1 및 제 2 지압대(140,170)의 끝단에 지압 부위 및 목적에 알맞은 지압돌기(151,...,154)를 가진 지압팁(150)을 선택적으로 교체함으로써 지압의 효율적으로 실시하도록 한다.

<65> 이상과 같이 본 발명의 바람직한 실시예에 따르면, 제 1 및 제 2 지압대(140,170)의 일측이 사람의 손가락과 같은 동작에 의해 신체 부위(a)를 가압함으로써 사람으로부터 지압받는 것과 같이 뛰어난 지압 효과를 가지며, 신체 부위(a)에 밀착을 위한 힘을 별도로 가하지 않음으로써 적은 힘으로도 지속적으로 편리하게 사용할 수 있다.

【발명의 효과】

<66> 상술한 바와 같이, 본 발명에 따른 지압기는 사람의 손가락과 같은 동작에 의해 신체 부위를 가압함으로써 사람으로부터 지압받는 것과 같이 뛰어난 지압 효과를 가지며, 신체 부위에 밀착을 위한 힘을 별도로 가하지 않음으로써 적은 힘으로도 지속적으로 편리하게 사용할 수 있는 효과를 가지고 있다.

<67> 이상에서 설명한 것은 본 발명에 따른 지압기를 실시하기 위한 하나의 실시예에 불과한 것으로서, 본 발명은 상기한 실시예에 한정되지 않고, 이하의 특허청구범위에서 청구하는 바와 같이 본 발명의 요지를 벗어남이 없이 당해 발명이 속하는 분야에서 통상의 지식을 가진 자라면 누구든지 다양한 변경 실시가 가능한 범위

까지 본 발명의 기술적 정신이 있다고 할 것이다.

【특허청구범위】

【청구항 1】

신체의 일정부위를 지압하는 지압기에 있어서,

일측에 개구가 형성되며, 내측에 스톱퍼가 마련되는 몸체와,

상기 몸체의 내측에 설치되는 모터와,

상기 모터의 축에 기계적으로 연결되어 수직되게 설치되는 회전축과,

상기 회전축에 회전가능하게 결합되고, 상기 스톱퍼에 의해 상기 몸체의 개구로부터 돌출되는 일측이 내측으로 회전하는 것이 억제되며, 타측에 누름편이 마련되는 제 1 지압대와,

상기 제 1 지압대가 상기 스톱퍼에 밀착되도록 상기 몸체의 내측에 설치되어 상기 제 1 지압대에 탄성력을 제공하는 스프링과,

상기 회전축에 고정되며, 상기 몸체의 개구로부터 돌출되는 일측이 상기 모터의 구동에 의해 내측으로 회전하여 상기 제 1 지압대 일측과의 사이에 위치하는 신체 부위를 지압하는 제 2 지압대와,

상기 제 1 지압대 일측에 일정한 힘이 가해져 외측으로 회전시 상기 누름편에 의해 감지신호를 출력하도록 상기 몸체 내측에 설치되는 감지센서와,

상기 감지센서의 감지신호를 수신받아 상기 제 1 및 제 2 지압대 각각의 일측이 반복적으로 신체 부위에 힘을 가감하도록 상기 모터를 제어하는 제어부

를 포함하는 지압기.

【청구항 2】

제 1 항에 있어서,
상기 몸체는,
하부에 손잡이가 형성되는 것
을 특징으로 하는 지압기.

【청구항 3】

제 1 항에 있어서,
상기 모터와 상기 회전축 사이에 설치되며, 상기 모터의 회전속도를 감소시켜 회전력을 증가시키는 감속기
를 더 포함하는 것을 특징으로 하는 지압기.

【청구항 4】

제 1 항에 있어서,
상기 제 1 및 제 2 지압대는,
일측면에 지압돌기가 형성되는 지압팁이 일단에 착탈 가능하게 결합되는 것
을 특징으로 하는 지압기.

【청구항 5】

제 1 항 또는 제 4 항에 있어서,
상기 제 1 및 제 2 지압대 각각의 일측이 신체 부위에 가하는 힘의 세기가 조절되도록 상기 스프링의 길이를 조절하는 지압세기 조절수단

을 더 포함하는 것을 특징으로 하는 지압기.

【청구항 6】

제 5 항에 있어서,

상기 지압세기 조절수단은,

몸체의 누름편에 일단이 지지되는 스프링에 삽입되도록 상기 몸체의 일측에 관통하여 나사결합되는 조절볼트와,

상기 조절볼트의 일측에 고정되어 상기 스프링 끝단을 지지하는 지지와셔와,

상기 몸체로부터 돌출되는 상기 조절볼트의 끝단에 마련되며, 상기 조절볼트를 회전시켜서 상기 스프링의 길이를 조절하는 조절노브

를 포함하는 것을 특징으로 하는 지압기.

【청구항 7】

제 1 항에 있어서,

상기 감지센서는,

상기 누름편의 접촉 유무에 따라 온(on)/오프(off)되는 스위치

인 것을 특징으로 하는 지압기.

【청구항 8】

제 1 항에 있어서,

조작에 의해 작동시간이 설정되며, 상기 작동시간이 경과시 상기 제어부가 상기 모터를 정지시키도록 상기 제어부로 정지신호를 출력하는 타이머스위치

를 더 포함하는 것을 특징으로 지압기.

【청구항 9】

제 1 항에 있어서,

상기 제어부가 각각 수신되는 모드신호에 따라 미리 설정된 값에 의해 상기 모터의 회전속도를 가변시키도록 조작에 의해 여러 가지 모드신호를 상기 제어부로 각각 출력하는 모드스위치

를 더 포함하는 것을 특징으로 하는 지압기.

【청구항 10】

제 8 항 또는 제 9 항에 있어서,

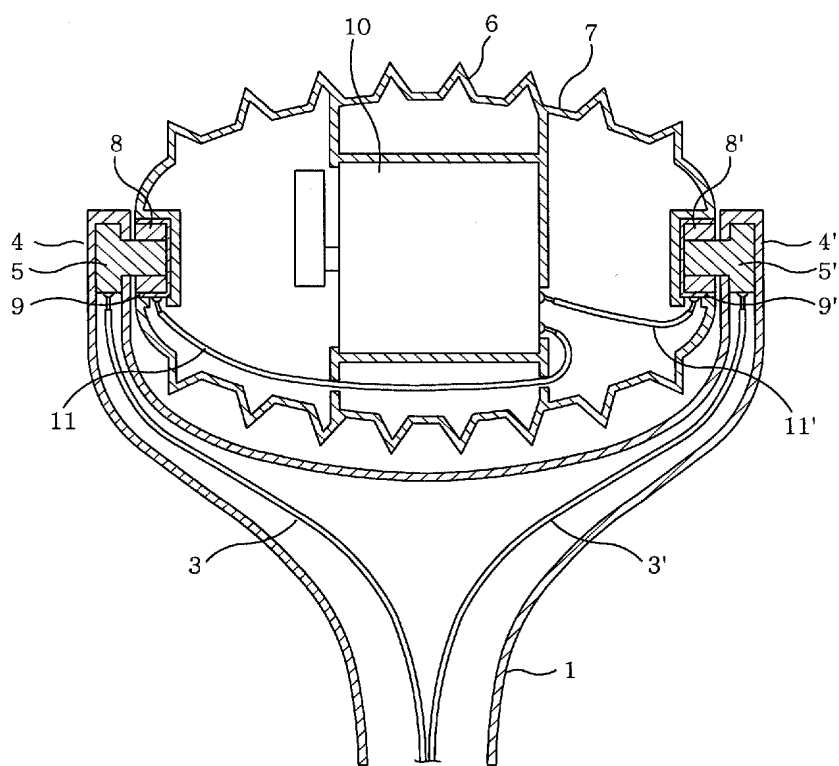
상기 타이머스위치 또는 상기 모드스위치는,

전원을 공급하기 위해 상기 몸체에 연결되는 전원케이블상에 설치되는 리모컨에 마련되는 것

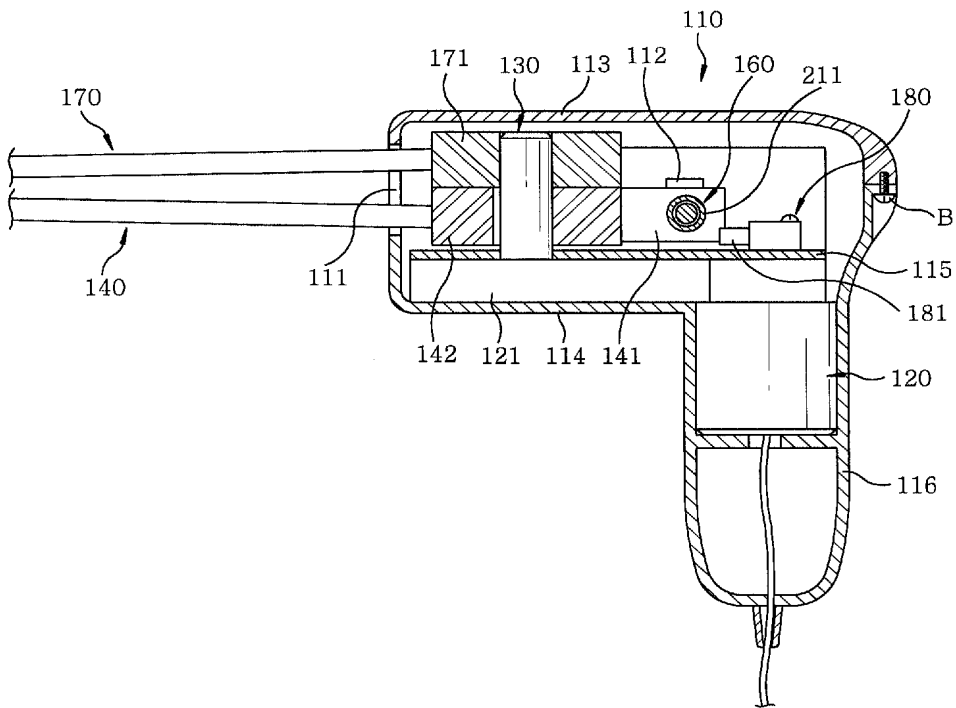
을 특징으로 하는 지압기.

【도면】

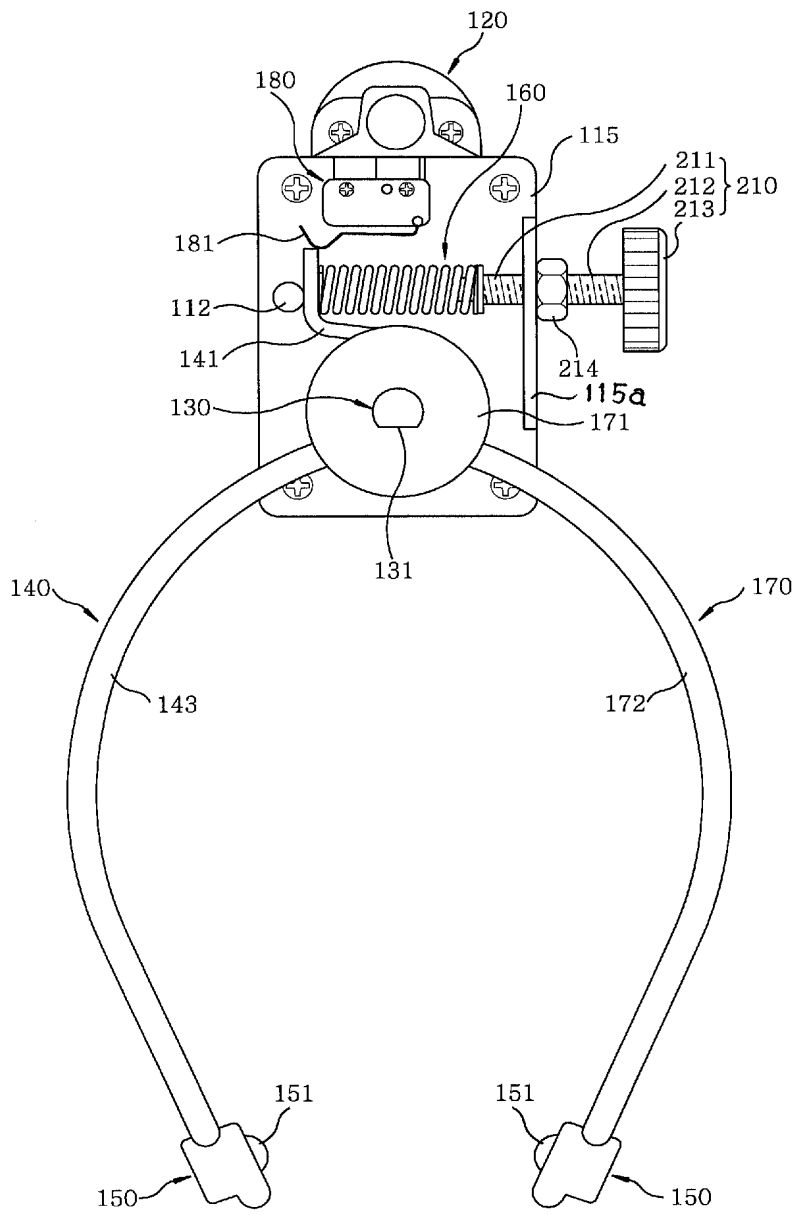
【도 1】



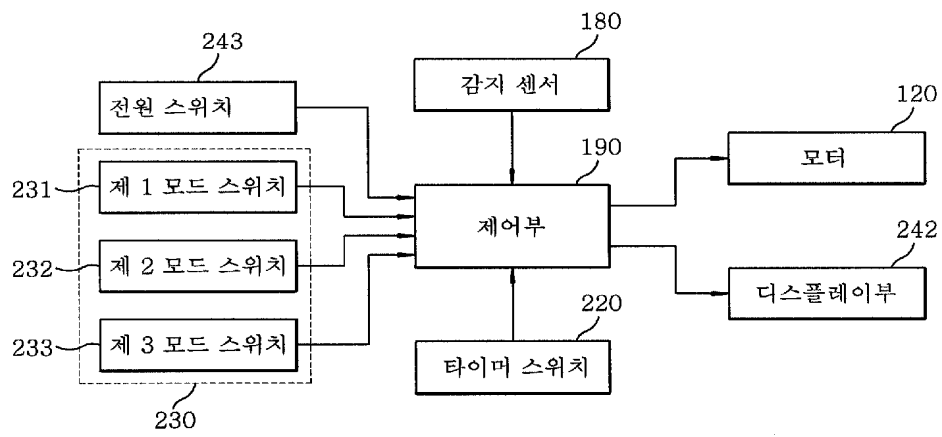
【도 3】



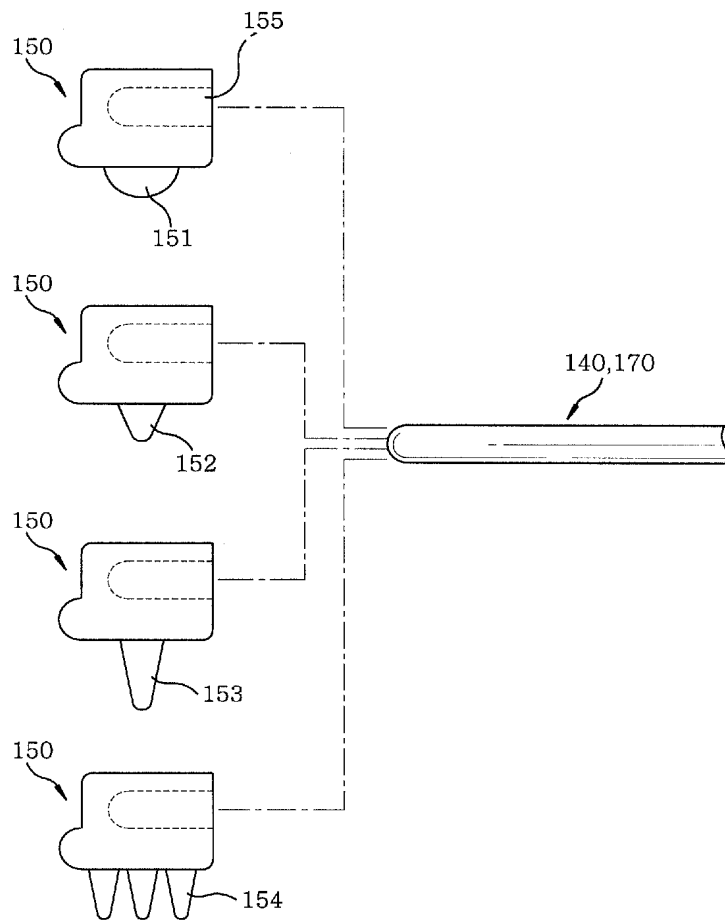
【도 4】



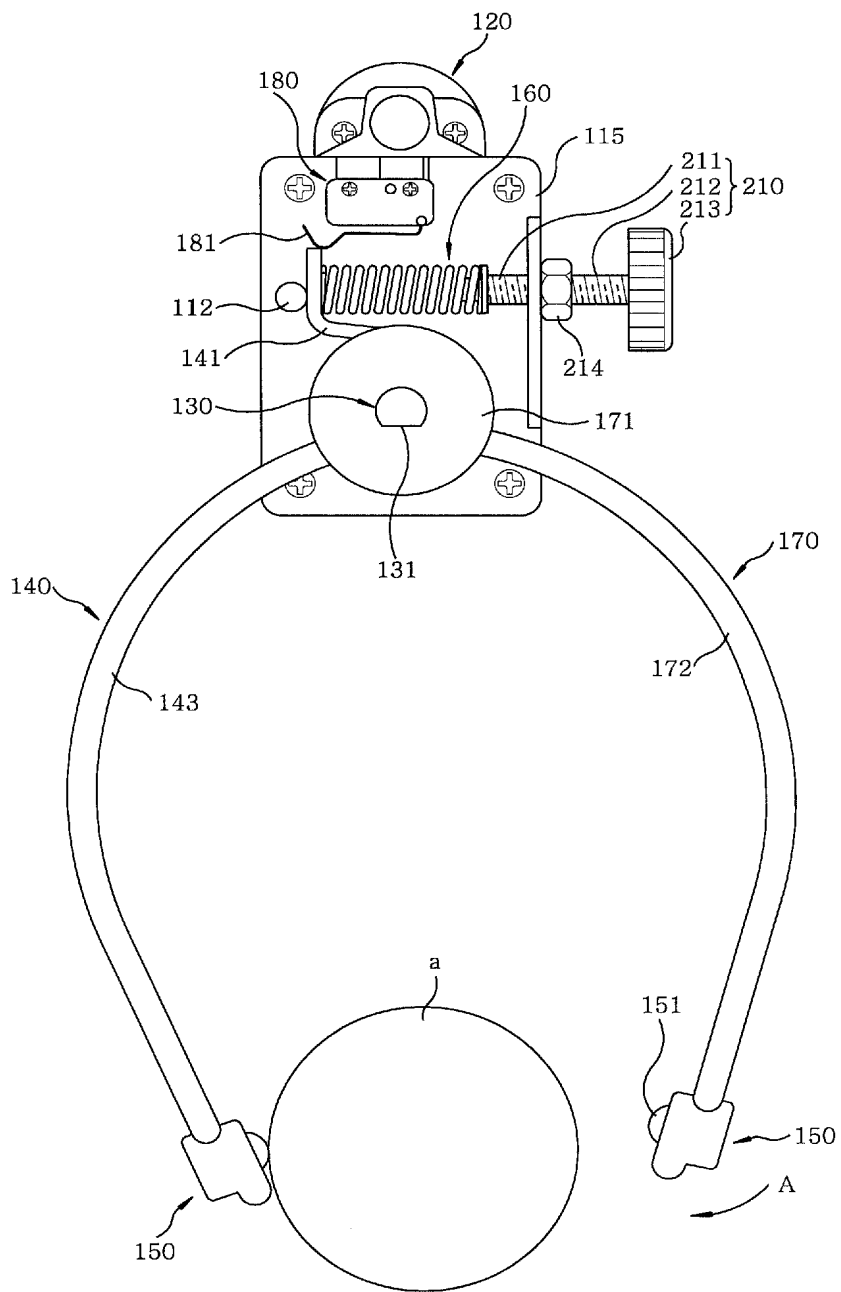
【도 5】



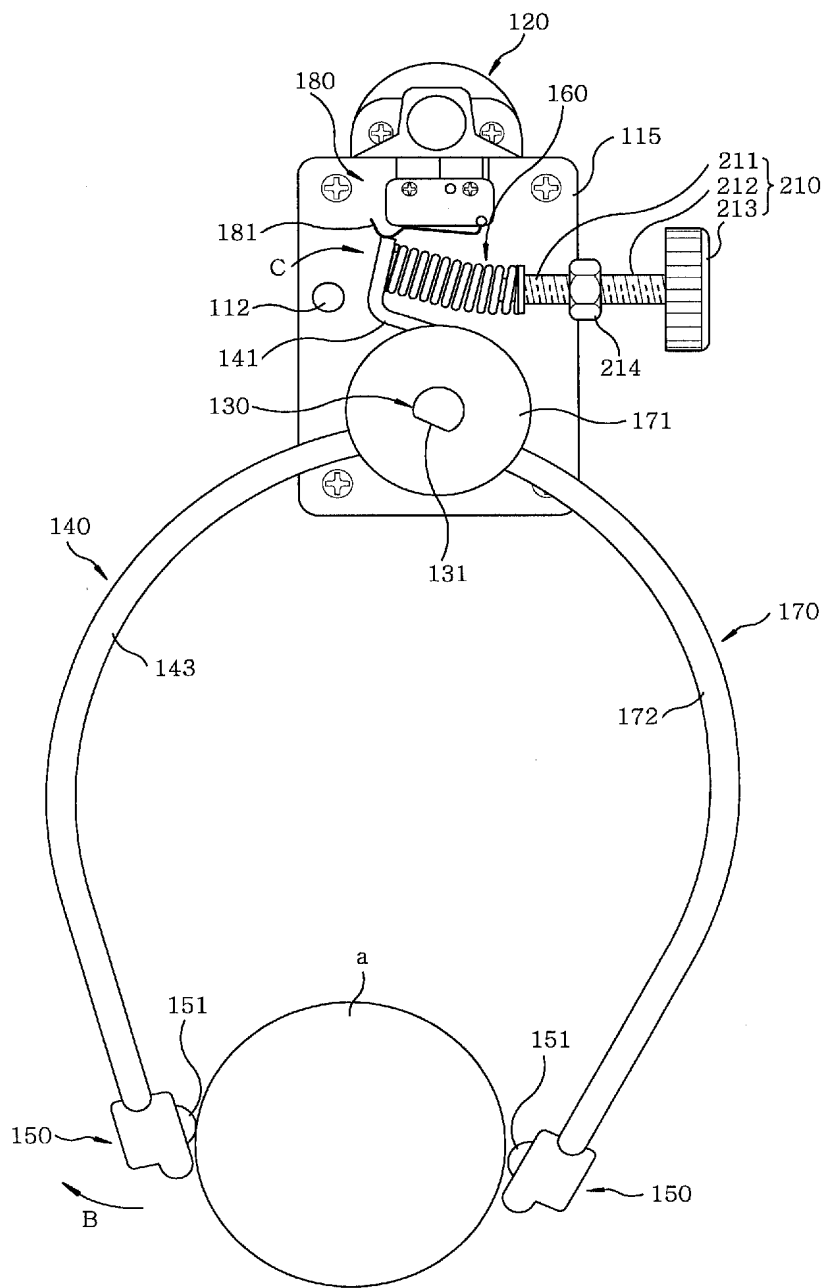
【도 6】



【図 7a】



【図 7b】



【図 7c】

